JAPAN PATENT OFFICE

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

Date of Application: September 11, 2002

Application Number: Patent Application No. 2002-265628

Applicant(s): ICHIKOH INDUSTRIES, LTD.

June 2, 2003

Commissioner,
Japan Patent Office

Shinichiro OTA

Number of Certificate: 2003-3042514

日本国特許庁 JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office

出願年月日

Date of Application:

2002年 9月11日

出願番号

Application Number:

特願2002-265628

[ST.10/C]:

[JP2002-265628]

出 願 人
Applicant(s):

市光工業株式会社

2003年 6月 2日

特 許 庁 長 官 Commissioner, Japan Patent Office



【書類名】

特許願

【整理番号】

IKI-437

【提出日】

平成14年 9月11日

【あて先】

特許庁長官殿

【国際特許分類】

B60R 1/06

【発明の名称】

ミラー駆動装置

【請求項の数】

5

【発明者】

【住所又は居所】

神奈川県伊勢原市板戸80番地 市光工業株式会社 伊

勢原製造所内

【氏名】

菊池 章人

【特許出願人】

【識別番号】

000000136

【氏名又は名称】 市光工業株式会社

【代表者】

市川 侑男

【代理人】

【識別番号】

100083806

【弁理士】

【氏名又は名称】 三好 秀和

【電話番号】

03-3504-3075

【選任した代理人】

【識別番号】 100068342

【弁理士】

【氏名又は名称】 三好 保男

【選任した代理人】

【識別番号】 100100712

【弁理士】

【氏名又は名称】 岩▲崎▼ 幸邦



【識別番号】 100087365

【弁理士】

【氏名又は名称】 栗原 彰

【選任した代理人】

【識別番号】 100079946

【弁理士】

【氏名又は名称】 横屋 赳夫

【選任した代理人】

【識別番号】 100100929

【弁理士】

【氏名又は名称】 川又 澄雄

【選任した代理人】

【識別番号】 100095500

【弁理士】

【氏名又は名称】 伊藤 正和

【選任した代理人】

【識別番号】 100101247

【弁理士】

【氏名又は名称】 高橋 俊一

【選任した代理人】

【識別番号】 100098327

【弁理士】

【氏名又は名称】 高松 俊雄

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 001982

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9709413

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 ミラー駆動装置

【特許請求の範囲】

【請求項1】 ミラーハウジング内に固定されるパワーユニットと、該パワーユニットに玉継手を介して傾動自在に支持されるミラーホルダと、前記パワーユニットに取付固定され前記ミラーホルダの傾動角を検出する角度検出ユニットと、を備えたミラー駆動装置において、

前記角度検出ユニットに、該角度検出ユニットを前記パワーユニットに仮固定 するため仮固定手段を設けたことを特徴とするミラー駆動装置。

【請求項2】 請求項1記載のミラー駆動装置において、

前記パワーユニットは、該パワーユニットから突設された係合部を備え、

前記仮固定手段は、前記角度検出ユニット本体より突設され且つ前記パワーユニットの係合部を抱きかかえるように嵌合する一対のアームよりなることを特徴とするミラー駆動装置。

【請求項3】 請求項2記載のミラー駆動装置において、

前記係合部は、パワーユニットの表面から突設され且つミラーホルダの傾動を 摺動ガイドする内周面を備える円筒部であることを特徴とするミラー駆動装置。

【請求項4】 請求項3記載のミラー駆動装置において、

前記パワーユニットには、前記角度検出ユニットのアームの先端部に当接することで角度検出ユニットが円筒部を中心に回転することを防止する回り止め部が 設けられていることを特徴とするミラー駆動装置。

【請求項5】 請求項2~4のいずれか1項記載のミラー駆動装置において

前記角度検出ユニットに爪を設け、

前記爪は、前記角度検出ユニットの仮固定状態で前記パワーユニット裏面に当接して前記パワーユニット表面に当接する前記アームとの間で前記パワーユニットを狭持することを特徴とするミラー駆動装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】

この発明は、車両用電動ミラーなどに用いられるミラー駆動装置に関するものである。

[0002]

【従来の技術】

車両用電動ドアミラーでは、ミラーハウジング内に固定されるパワーユニット にミラーホルダを傾動自在に支持し、パワーユニットから出没する進退ロッドの 球状先端部をミラーホルダの球状ソケット部に嵌合させることにより、ミラーホルダに固定されたミラーの鏡面角度を変化させるミラー駆動装置を備えている (特許文献 1 参照)。

[0003]

この種のミラー駆動装置では、例えば特許文献2に開示されるように、ミラーの鏡面角度を検出するための角度検出ユニットが付加される。この角度検出ユニットは、パワーユニットとともにミラーハウジングに共締めされることでパワーユニットに固定される。

[0004]

【特許文献1】

特開2002-67799号公報

【特許文献 2】

特開平10-157519号公報

[0005]

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、このような従来の技術のように、角度検出ユニットをパワーユニットとともにミラーハウジングに共締めする構造では、パワーユニットと角度 検出ユニットとをそれぞれ別々に手で押さえつつ、ミラーハウジングにネジ止め することとなるため、組付作業が繁雑であった。また、組付作業を容易にするた め、角度検出ユニットを予めパワーユニットにネジ止めする構造では、部品点数 (ネジ数)が増えてしまい原価高となる。

[0006]

この発明は、このような従来の技術に着目してなされたものであり、部品点数 を増やすことなく容易にミラーハウジングへ組み付けることができるミラー駆動 装置を提供するものである。

[0007]

【課題を解決するための手段】

請求項1記載の発明は、ミラーハウジング内に固定されるパワーユニットと、 該パワーユニットに玉継手を介して傾動自在に支持されるミラーホルダと、前記 パワーユニットに取付固定され前記ミラーホルダの傾動角を検出する角度検出ユ ニットと、を備えたミラー駆動装置において、

前記角度検出ユニットに、該角度検出ユニットを前記パワーユニットに仮固定 するため仮固定手段を設けて、前記角度検出ユニットを前記パワーユニットに仮 固定した状態で該パワーユニットに固定することを特徴とするものである。

[0008]

請求項1記載の発明によれば、角度検出ユニットに該角度検出ユニットをパワーユニットに仮固定するため仮固定手段を設けたため、角度検出ユニットを容易にパワーユニットに固定できる。つまり、この発明のミラー駆動装置は、部品点数を増やすことなく容易にミラーハウジングへ組み付けることができる。

[0009]

請求項2記載の発明は、請求項1記載のミラー駆動装置において、前記パワーユニットは、該パワーユニットから突設された係合部を備え、前記仮固定手段は、前記角度検出ユニット本体より突設され且つ該角度検出ユニット本体との間で前記パワーユニットの係合部を抱きかかえる一対のアームよりなることを特徴とするものである。

[0010]

請求項2記載の発明によれば、簡素な構成で仮固定手段を構成できる。

[0011]

請求項3記載の発明は、請求項2記載の発明において、係合部は、パワーユニットの表面から突設され且つミラーホルダの傾動を摺動ガイドする内周面を備える円筒部であることを特徴とするものである。

[0012]

請求項3記載の発明によれば、請求項2記載の発明の効果に加え、円筒部の内 周面により、ミラーホルダの傾動を摺動ガイドすることにより、ミラーホルダに 加わる振動を軽減でき、またミラーホルダに加わる応力を分散できる。

[0013]

請求項4記載の発明は、請求項3記載のミラー駆動装置において、パワーユニットには、角度検出ユニットのアームの先端部に当接することで角度検出ユニットが円筒部を中心に回転することを防止する回り止め部が設けられていることを特徴とするものである。

[0014]

請求項4記載の発明によれば、請求項3記載の発明の効果に加え、パワーユニットに対して仮固定した角度検出ユニットの位置決めが確実になり、ミラーハウジングへ組付作業がより容易化する。

[0015]

請求項5記載の発明は、請求項2~4のいずれか1項記載のミラー駆動装置に おいて、角度検出ユニットに爪を設け、この爪は、角度検出ユニットの仮固定状態でパワーユニット裏面に当接してパワーユニット表面に当接するアームとの間 で前記パワーユニットを狭持することを特徴とするものである。

[0016]

請求項5記載の発明によれば、請求項2~4記載の発明の効果に加え、一対のアームでパワーユニット表面から突設された係合部(円筒部)を挟み込むとともに、そのアームと爪と間でパワーユニットを表裏から挟み込んであるため、角度検出ユニットがパワーユニットからより脱落しにくい構造となる。また、パワーユニットに仮固定される角度検出ユニットの位置決めがさらに確実になり、ミラーハウジングへ組付作業がさらに容易化する。

[0017]

【発明の実施の形態】

以下、本発明の実施形態を図面をもとに説明する。この実施形態のミラー駆動 装置は、車両用ドアミラーに適用した例であり、以下、右側ドアミラーに装着さ れるミラー駆動装置を例にして説明する。

[0018]

ミラー駆動装置の基本構造 (図1~図4)

ミラー駆動装置は、図示せぬミラーハウジング内に固定される扁平状のパワーユニット3と、該パワーユニット3に玉継手を介して傾動自在に支持されるミラーホルダ7と、前記パワーユニット3に取付固定され前記ミラーホルダ7の傾動角を検出する角度検出ユニット(ポテンショメータ)60と、を備えて構成されている。

[0019]

パワーユニット3の構造(図1~図7)

パワーユニット3のケースは、ロアケース1およびアッパケース2から形成される。ケースの密閉状態は、ロアケース1に形成された3つのフック18が、アッパケース2に形成された突起19に係合することにより維持される。アッパケース2の表面中央には、先端が球状のピボット軸6が立設され、このピボット軸6の先端にミラーホルダ7の中央に形成された軸受部8が回転自在に嵌め込まれている。つまり、玉継手は、ピボット軸6の球状先端部と軸受部8から構成される。そして、ミラーホルダ7にはミラー9(図2中二点鎖線)が取付けられ、このミラー9ごとミラーホルダ7がピボット軸6を中心にして傾動する。

[0020]

ケース内には、駆動手段としての2つのモータ4と、駆動伝達機構(駆動軸29, ヘリカルギア5, ガイド筒25の内ネジ26, スプリング41等)を介してモータ4の駆動力でケースの開口10から出没する2つの進退ロッド11と、が収納されている。各進退ロッド11、11は、独立して出没自在であり、一方の進退ロッド11(図1中左側)を出没させることによりミラーホルダ7(ミラー9)の角度を上下方向で変化させることができ、他方のロッド11(図1中下側)を出没させることによりミラーホルダ7(ミラー9)の角度を左右方向で変化させることができる。従って、運転者は、自身の身長や視線方向により、ミラー9の角度を最適に調整することができる。

[0021]

ミラーホルダ7の構造(図1~図3)

ミラーホルダ7は、全体として略円板状に形成されている。ミラーホルダ7は、その中央側が凹設されその中心位置にパワーユニット3に形成されたピボット軸6を受け入れる軸受部8が突設され、軸受部8を中心として傾動する。

[0022]

軸受部8は、ピボット軸6に相応する球状内面を有すると共に、根本部分はピボット軸6の最大径よりも小さな径で開口している。この軸受部8の根本には4本のスリット50(図3)が縦に形成され、軸受部8の根本を強制的に押し広げてピボット軸6の先端球状部に装着する。

[0023]

ピボット軸6に装着された軸受部8には、2つの板バネ52を十字に合わせて取付けられる。板バネ52にはそれぞれ軸受部8の根本の外径に相当する内径の円孔53が形成されており、この円孔53を軸受部8に上側から取付けると、軸受部8の根本の広がりが規制され、軸受部8内に嵌合したピボット軸6が軸受部8から外れるのが防止される。また、板バネ52自体も軸受部8の周囲に形成された爪部55に係合し、軸受部8からの外れが防止される。

[0024]

進退ロッド11を嵌合する球状ソケット部13に対応する位置には、一対の弾性片からなる概略断面V字形で且つ所定の高さを有する弾性部48が一体的に形成され、この弾性部48の両側にそれぞれ別の開口49が形成されている。一方、アッパケース2のピボット軸6の四方には、所定間隔で離間した一対の位置規制体51が4組形成されている。そして、概略断面V字形の弾性部48がそれぞれ一対の位置規制体51の間に位置するように、ミラーホルダ7をパワーユニット3に装着してある。これにより、ミラーホルダ7のピボット軸6を中心とした回転方向での移動が阻止され、ミラーホルダ7はピボット軸6の先端球状部を中心とした傾動だけが可能となる。

[0025]

板バネ52の両側は開口46を取り囲むフランジ47を乗り越えるべく山形に 曲折しており、その両端部には返り部54が形成されている。この返り部54は 、ホルダーベース7の開口46からパワーユニット3側に延長された延長部45 に対して弾接している。従って、ミラーホルダ7全体に板バネ52のテンション が作用し、ミラーホルダ7の振動が防止され、ミラー9の視認性が向上する。

[0026]

ここで、パワーユニット3のアッパケース2の表面には、ピボット軸6の軸線を中心とした円筒部(係合部)61が突設されており、この円筒部61の内周面61aがミラーホルダ7の傾動支点C(ピボット軸6の先端球状部の球心C)を中心とした球凹面として形成されていて、前記ホルダーベース7の延長部45を摺動ガイドすることでミラーホルダ7に加わる振動や応力を軽減している。

[0027]

角度検出ユニット60の構造(図5~図12)

この実施形態では組立工程において、角度検出ユニット60を、パワーユニット3の表面から突設された円筒部61を抱きかかえるようにして該パワーユニットに仮固定できることが特徴点である。以下、角度検出ユニット60の構造をより詳しく説明する。

[0028]

角度検出ユニット60の基本構造(図8~図12)

この実施形態の角度検出ユニット60はポテンショメータである。なお、本発明において角度検出ユニットとしては電磁的に角度を検出する角度検出ユニット (特開平10-157519号公報参照)であってもよい。

[0029]

角度検出ユニット60は、図11に示すように、ケース62とこのケース62内に出没自在に装着される出没部材63、63とを備えて構成されている。ケース62は、互いに結合されるアッパケース62aとロアケース62bとで構成される。アッパケース62aとロアケース62bを結合したケース62の内部には、プリントサーキット64、64と、出没部材63、63の基端部に装着されてプリントサーキット64、64を摺動するコンタクト65、65と、が収納される。ケース62の頂面の開口部66、66から突出された出没部材63、63は、該出没部材63、63の基端の鍔部63a、63aによってケース62外へ脱

落することが防止される。この鍔部63aとロアケース62b底面との間には、 出没部材63を突出方向に付勢するリターンスプリング67が縮設される。そして、この出没部材63の先端がミラーホルダ7の裏面に接触して、該ミラーホルダ7の傾動に伴って該出没部材63が出没するようになっている。つまり、パワーユニット3の進退ロッド11によって鏡面が下向き傾斜されるとミラーホルダ7の裏面に当接された出没部材63がケース62内に押し込まれる。一方、鏡面が下向き状態から復帰して上向きに傾動されると、リターンスプリング67の付勢力で出没部材63が突出する。このとき、出没部材63に装着されるコンタクト65の移動に伴って角度検出ユニット60の出力電圧が変化するようになっていて、出力電圧を基に図外の制御回路によって鏡面角度を検出できるようになっている。

[0030]

ここで、ミラーホルダ7(ミラー9)の上下方向の傾角ならびに左右方向の傾角をそれぞれ独立して検出するために、図5に示すように角度検出ユニット60の出没部材63、63は進退ロッド11とピボット軸6とを結ぶ延長線上L1、L2に位置している。つまり、2つの出没部材63はピボット軸8を中心として1/4円弧(π/2)ぶん離間した位置に配置される。これにより、角度検出ユニット60本体は、少なくとも1/4円弧よりも大きなサイズで形成される。なお、図中符号68はグロメットである。

[0031]

角度検出ユニット60の仮固定構造(図5~7、図12)

角度検出ユニット60本体の両端部からは、「仮固定手段」としての一対の板状のアーム69、69が突設されていて、角度検出ユニット60は全体としてピボット軸6を中心とした略半円弧状に形成される。一対のアーム69、69の先端部間の間隔 d 1 は、図12に示すように円筒部61の直径 d 2 よりも若干小径に設定されたくびれ部69a,69aとして形成されている。そのため、パワーユニット3の表面に沿って一対のアーム69、69をスライドさせつつこの一対のアーム69、69間に円筒部61を挿入していくと、アーム69、69の先端内側のくびれ部69a、69aが、円筒部61の最大径部を乗り越えた後、円筒

部61を抱きかかえるようにして円筒部61と嵌合する。

[0032]

ここで、パワーユニット3の円筒部61からはリブ70、70が延出しており、角度検出ユニット60の仮固定状態ではこのリブ70にアーム69の先端面69bが当接することで、角度検出ユニット60が円筒部61を中心に回転しないようになっている。なお、このリブ70、70は、円筒部61の外周面から直交する方向に突設されており、円筒部61の強度を補強する役割も果たしている。

[0033]

そして、アーム69にはそれぞれ貫通孔72が形成されており、この貫通孔72はパワーユニット3の貫通孔73と一致するようになっていて、この貫通孔72、73を通じて角度検出ユニット60をパワーユニット3とともに図示せぬミラーハウジングに共締めできる。

[0034]

また、角度検出ユニット60本体の内側面からは2本の爪74、74が突設されており、角度検出ユニット60の仮止め状態では、この爪74、74とアーム69、69との間に、パワーユニット3の外周薄肉部75が狭持されるようになっている。そのため、角度検出ユニット60の仮固定状態では、①角度検出ユニット60のアーム69によるパワーユニット3の円筒部61の抱え込み、②パワーユニット3のリブ70による角度検出ユニット60の回り止め、③角度検出ユニット60のアーム69および爪74によるパワーユニット3の外周薄肉部75の挟み込み、によって角度検出ユニット60はパワーユニット3に確実に位置決めされる。

[0035]

組立工程

このように構成されるミラー駆動装置は、以下のように組み立てられる。まず、ミラーホルダ7とパワーユニット3とを組み合わせる。つまり、ミラーホルダ7の軸受部8にパワーユニット3のピボット軸6を嵌合するとともに、ミラーホルダ7の球状ソケット部13にパワーユニット3の進退ロッド11の先端球状部12を嵌合する。なお、このときパワーユニット3の位置規制体51がミラーホ

ルダ7の開口49に挿入され該開口49周縁の弾性部48と当接するようになっている。

[0036]

次に、パワーユニット3とミラーホルダ7との間の隙間から、図12に示すよにパワーユニット3の円筒部61に対して角度検出ユニット60の一対のアーム69、69をはめ込んでいき、パワーユニット3に角度検出ユニット60を仮固定する。このとき、角度検出ユニット60のアーム69、69の貫通孔72、72はパワーユニット3の貫通孔73、73と一致しており、且つ、ミラーホルダ7の開口76、76を通じてミラーホルダ7の表面側に臨んでいる。

[0037]

そして、このように角度検出ユニット60を仮固定してなるミラー駆動装置を、図示せぬミラーハウジングに取付固定する。具体的には、図示せぬミラーハウジング内面に設けられたボスに貫通孔72、73を合わせる。そして、ミラーホルダ7の開口76からネジ止め用治具(ドライバ)を挿入して、貫通孔72、73を通じてパワーユニット3および角度検出ユニット60をミラーハウジングにネジにより共締めする。

[0038]

このような本実施形態のミラー駆動装置によれば、角度検出ユニット60に、 該角度検出ユニット60をパワーユニット3に仮固定するため仮固定手段(アーム69、69)を設けたため、角度検出ユニット60をパワーユニット3に仮固 定した状態でそのままパワーユニット3に固定することができる。そのため、こ の実施形態のミラー駆動装置によれば、部品点数を増やすことなく容易にミラー ハウジングへの組み付けることができる。

[0039]

【発明の効果】

この発明によれば、角度検出ユニットに、該角度検出ユニットをパワーユニットに仮固定するため仮固定手段を設けたため、角度検出ユニットをパワーユニットに仮固定した状態で該パワーユニットに固定することができる。そのため、この実施形態のミラー駆動装置によれば、部品点数を増やすことなく容易にミラー

ハウジングへの組み付けることができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】

この発明の好適に一実施形態に係るミラー駆動装置を示す後面図。

【図2】

図1中矢示SA-SA線に沿う断面図。

【図3】

図1のパワーユニットのアッパケース、角度検出ユニット、ミラーホルダ、板 バネを示す分解斜視図。

【図4】

図1のパワーユニットのロアケースと内蔵させる駆動部品を示す分解斜視図。

【図5】

パワーユニットに角度検出ユニットを仮固定した状態を示す後面図。

【図6】

パワーユニットに角度検出ユニットを仮固定した状態を示す下面図。

【図7】

パワーユニットに角度検出ユニットを仮固定した状態を示す前面図。

【図8】

角度検出ユニットの後面図。

【図9】

角度検出ユニットの下面図。

【図10】

角度検出ユニットの一部破断部を含む前面図。

【図11】

角度検出ユニットの分解斜視図。

【図12】

角度検出ユニットのパワーユニットへの仮固定工程を示す概略図。

【符号の説明】

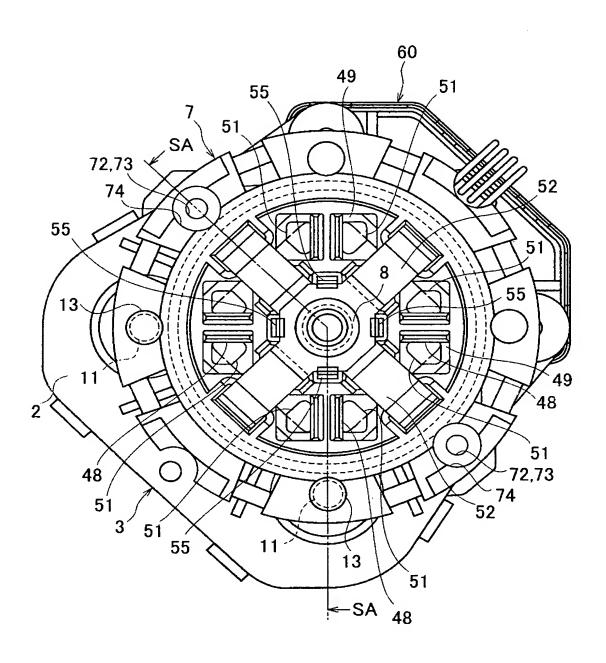
3 パワーユニット

- 7 ミラーホルダ
- 60 角度検出ユニット
- 61 係合部(円筒部)
- 61a 内周面
- 69、69 一対のアーム (仮固定手段)
- 69a くびれ部
- 69b 先端面
- 70 リブ (回り止め部)
- 74 爪

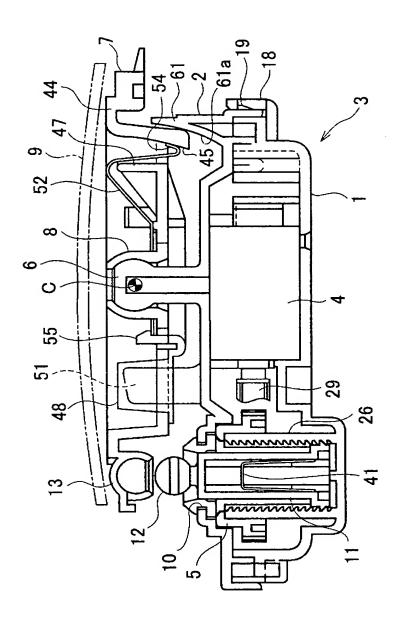
【書類名】

図面

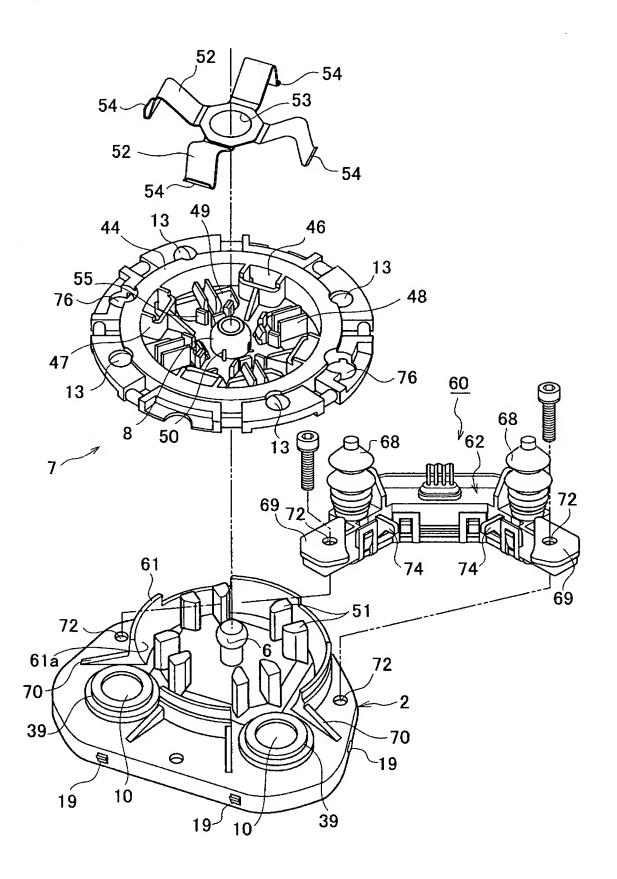
【図1】



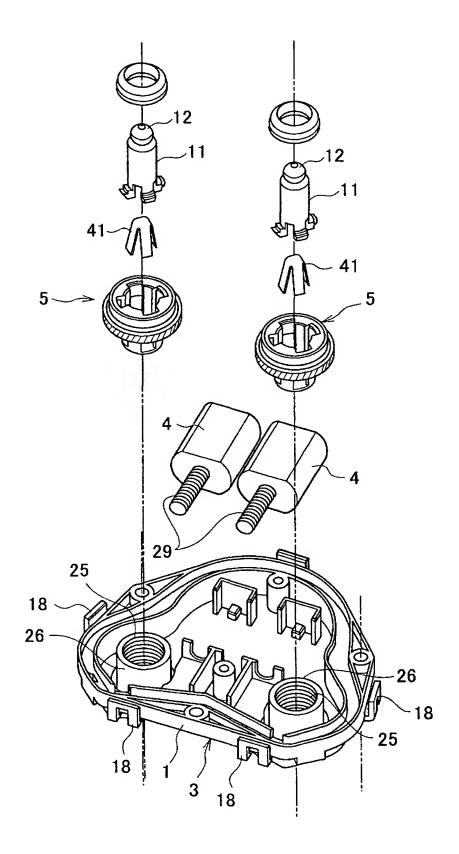
【図2】



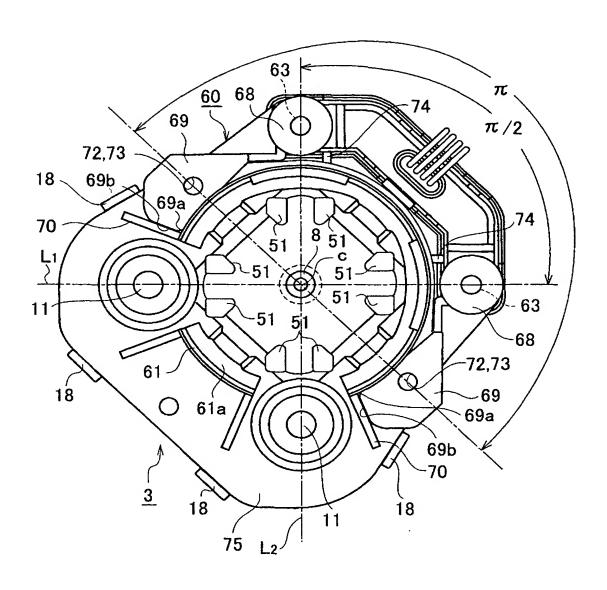
【図3】



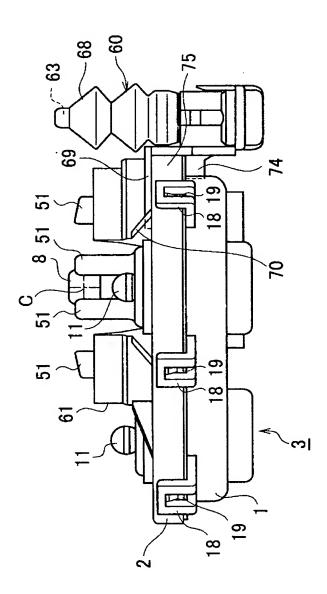
【図4】



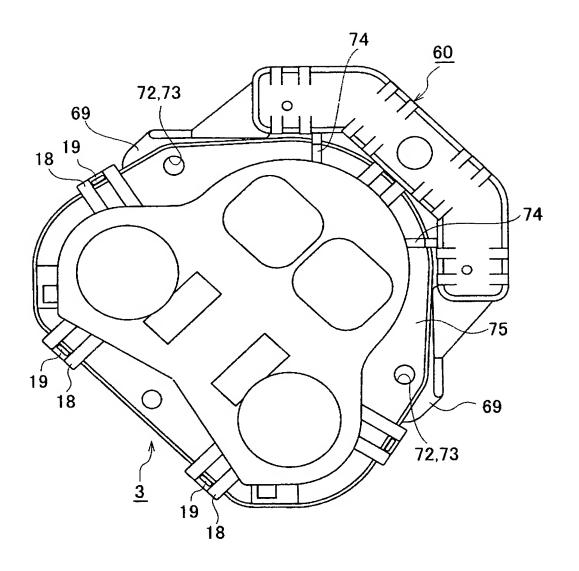
【図5】



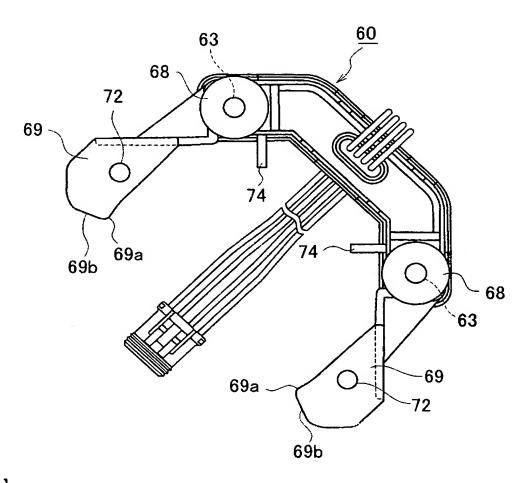
【図6】



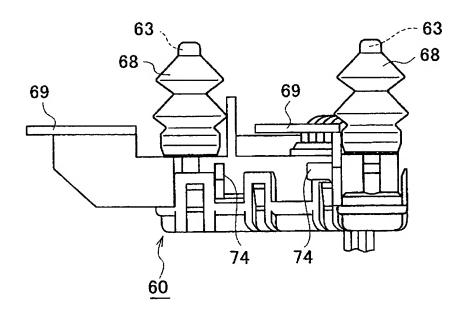
【図7】



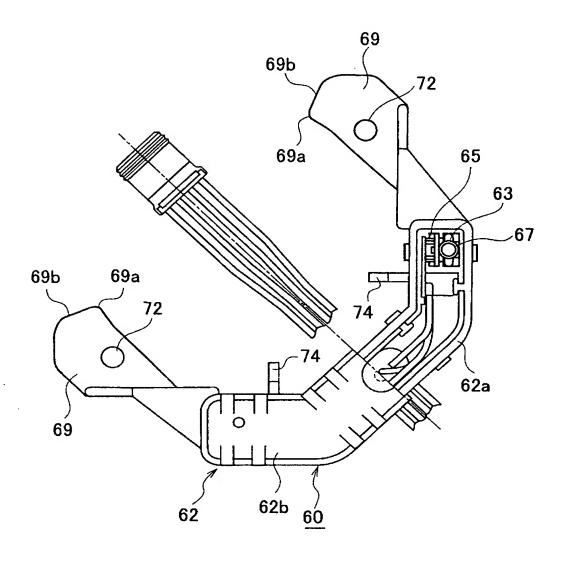
· 【図8】



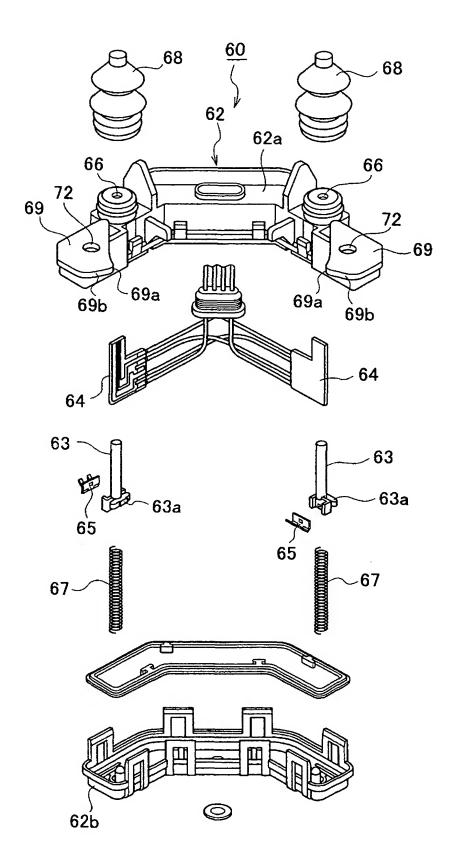
【図9】



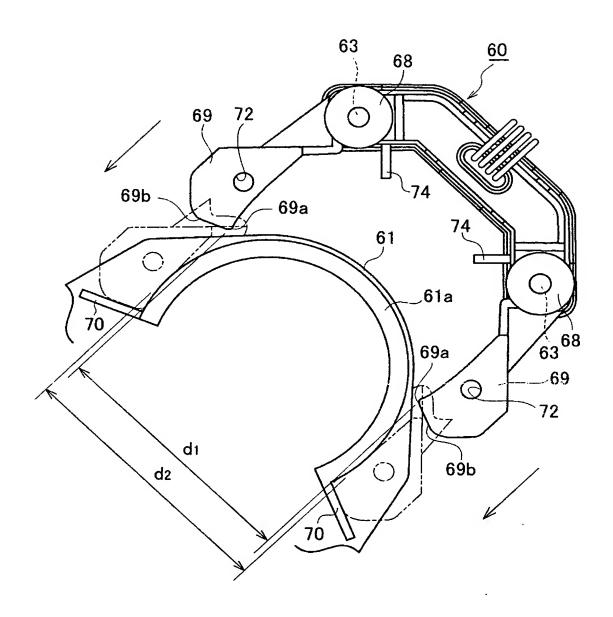
【図10】



【図11】



【図12】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 部品点数を増やすことなく容易にミラーハウジングへの組み付けることができるミラー駆動装置の提供を図る。

【解決手段】 角度検出ユニット60に、該角度検出ユニット60をパワーユニット3に仮固定するため一対のアーム(仮固定手段)69、69を設けた。アーム69、69はパワーユニット3の円筒部(係合部)61を抱きかかえるようにして円筒部61に嵌合する。これにより、部品点数を増やすことなくミラー駆動装置を容易にミラーハウジングへ組み付けることができる。

【選択図】 図5

出願人履歴情報

識別番号

[000000136]

1. 変更年月日

1990年 8月30日

[変更理由]

新規登録

住 所

東京都品川区東五反田5丁目10番18号

氏 名

市光工業株式会社